



Asztalon maradó robot

1. Perifériák

- Állítsátok be az alábbiakat a Port settings menüpont alatt!
- A Run-Test On üzemmódban figyeljétek meg, milyen értéket mutatnak!

Studuino



Controls the robot

DC motor



Moves the robot in a linear direction.

Touch sensor



Detects contact with an object

Reflective infrared sensor



Detects the presence or absence of an object by the reflection of infrared

Pin Assignment Board

DC motor <input checked="" type="checkbox"/> M1 <input checked="" type="checkbox"/> M2	Servomotor <input type="checkbox"/> D2 <input type="checkbox"/> D4 <input type="checkbox"/> D7 <input type="checkbox"/> D8 <input type="checkbox"/> D9 <input type="checkbox"/> D10 <input type="checkbox"/> D11 <input type="checkbox"/> D12	Button <input type="checkbox"/> A0 <input type="checkbox"/> A2 <input type="checkbox"/> A1 <input type="checkbox"/> A3
Sensor/LED/Buzzer <input checked="" type="checkbox"/> A0 Touch sensor <input checked="" type="checkbox"/> A4 IR photorelector <input type="checkbox"/> A1 Light sensor <input type="checkbox"/> A5 Light sensor <input type="checkbox"/> A2 Light sensor <input type="checkbox"/> A6 Light sensor <input type="checkbox"/> A3 Light sensor <input type="checkbox"/> A7 Light sensor		

Uncheck All OK Cancel

2. PROGRAMELEMEK

Mi a szerepe az itt látható programelemeknek?



3. OLDJÁTOK MEG AZ ALÁBBI FELADATOKAT!

- Programozzátok meg a robototokat úgy, hogy a Touch sensor segítségével tudjátok a járművet elindítani! A robotok egészen addig mozogjanak előre, amíg IR Photoreflectoruk az asztal szélét nem érzékeli!
- Az asztal szélén úgy mozogjon, hogy ne essen le!
- Kísérletezzétek ki a legjobb robot szerkezetet és programot!

4. MINTAPROGRAM

